FR

Télécommande radio "DEVO-10"

Pour quadricoptères et appareils radiocommandés

Mode d'emploi

Simulus™

NX-1156-675

Table des matières

Votre nouvelle télécommande "DEVO-10" **5**
Chère cliente, cher client, ... 5
Contenu 5

Consignes préalables **6**
Consignes de sécurité 6
Consignes importantes pour le traitement des déchets 7
Consignes importantes sur les piles et leur recyclage 7

Description du produit **8**
Écran 9
Télécommande 10

Mise en marche **13**

Utilisation **14**
Allumer et éteindre 14
Réglage de la langue 14
Connecter le récepteur à l'émetteur (BIND) 15
Accéder à la mémoire de l'émetteur 16
Contrôle des fonctions 16
Régler la longueur du levier de commande 17
Mode "Ecolage" 17

Aperçu du menu **18**
Menu Système 18
1 Langue 18
2 Affichage 18
3 Sonnerie 19
4 Vibrateur 19
5 Mode de Pilotage 19
6 Sens des Manches 20
7 Calibration Manches 20
8 Batterie 20
9 A propos de 20
Menu Modèle 21
1 Sélection des Mod 21
2 Nom des Modèles 21

3 Copier un modèle 21
4 Transmission au m…..... 21
5 Réception du modèle..... 22
6 Réinitialisation du…..... 22
7 Sélection du type d… 22
8 Réglage des Trim 23
9 Interrupteur positio…..... 23
10 Sélection de dispo…..... 24
11 Sortie du dispositif 24
12 Type de plateau cy…..... 24
13 Puissance d'émiss… 25
14 ID fixe 25
15 Senseur système..... 26
Menu Fonction 27
1 Inversion servo 27
2 Réglage course 27
3 Sub Trim..... 27
4 Double débattemen : régler la course Double débattement et Exponentiel..... 28
5 Maintien Gaz 28
6 Courbe de Gaz 28
7 Mixage sur les gaz..... 29
8 Sensibilité Gyrosc..... 29
9 Régulateur..... 29
10 Courbe anti-couple 29
11 Courbe de pas..... 29
12 Programme de mix…..... 30
13 Surveillance..... 30
14 Fail Safe 30
15 Senseur sison..... 31
16 Ecolage 31
17 Minuteur 31

Annexe 32
Glossaire..... 32
Mise à jour du firmware..... 33

VOS NOTES 34

Votre nouvelle télécommande "DEVO-10"

Chère cliente, cher client,

Nous vous remercions pour le choix de cette télécommande radio universelle, dotée de fonctions de programmation assistée par ordinateur. Vous pouvez la régler pour le pilotage du quadricoptère "QR X350" ou d'autres appareils radiocommandés équipés du récepteur DeVention adapté. Vous disposez en outre de 10 canaux de pilotage : vous avez ainsi de nombreuses possibilités pour utiliser des fonctions spéciales.

Afin d'utiliser au mieux votre nouveau produit, veuillez lire attentivement ce mode d'emploi et respecter les consignes et astuces suivantes.

Contenu

- Télécommande radio "DEVO-10"
- Support des piles
- Câble USB
- Câble DCS jack vers USB pour logiciel de simulation
- Mode d'emploi

Matériel requis (non fourni) :

8 piles ou accumulateurs de type AA (Mignon).

Consignes préalables

ATTENTION !

Le pilotage des drones est réglementé en fonction du type d'appareil, du lieu et du type d'utilisation.

Renseignez-vous sur la législation actuellement en vigueur dans le pays d'utilisation avant de commencer à piloter votre appareil télécommandé.

Respectez toujours la législation et les consignes de sécurité.

Consignes de sécurité

- Ce mode d'emploi vous permet de vous familiariser avec le fonctionnement du produit. Conservez-le précieusement afin de pouvoir le consulter en cas de besoin.
- Pour connaître les conditions de garantie, veuillez contacter votre revendeur. Veuillez également tenir compte des conditions générales de vente !
- Veillez à utiliser le produit uniquement comme indiqué dans la notice. Une mauvaise utilisation peut endommager le produit ou son environnement.
- Le démontage ou la modification du produit affecte sa sécurité. Attention, risque de blessure !
- N'ouvrez jamais le produit, sauf pour modifier la distribution du levier de commande. Ne tentez jamais de réparer vous-même le produit !
- Manipulez le produit avec précaution. Un coup, un choc, ou une chute, même de faible hauteur, peut l'endommager.
- N'exposez pas le produit à l'humidité ni à une chaleur extrême.
- Ne plongez jamais le produit dans l'eau ni dans aucun autre liquide.
- Surveillez les enfants pour vous assurer qu'ils ne jouent pas avec la télécommande. Les appareils commandés par cette télécommande ne sont pas conçus pour être pilotés par des enfants.
- Aucune garantie ne pourra être appliquée en cas de mauvaise utilisation.
- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dégâts matériels ou dommages (physiques ou moraux) dus à une mauvaise utilisation et/ou au non-respect des consignes de sécurité.
- Sous réserve de modification et d’erreur.

Consignes importantes pour le traitement des déchets

Cet appareil électronique ne doit PAS être jeté dans la poubelle de déchets ménagers. Pour l'enlèvement approprié des déchets, veuillez vous adresser aux points de ramassage publics de votre municipalité.

Les détails concernant l'emplacement d'un tel point de ramassage et des éventuelles restrictions de quantité existantes par jour/mois/année, ainsi que sur des frais éventuels de collecte, sont disponibles dans votre municipalité.

Consignes importantes sur les piles et leur recyclage

Les piles ne doivent **PAS** être jetées dans la poubelle ordinaire. Chaque consommateur est aujourd'hui obligé de jeter les piles usées dans les poubelles spécialement prévues à cet effet.

Vous pouvez déposer vos piles dans les déchetteries municipales et dans les lieux où elles sont vendues.

- Maintenez les piles hors de portée des enfants.
- Les piles dont s'échappe du liquide sont dangereuses. Ne les manipulez pas sans gants adaptés.
- N'ouvrez pas les piles, ne les jetez pas au feu.
- Les piles normales ne sont pas rechargeables. Attention : risque d'explosion !
- N'utilisez ensemble que des piles du même type, et remplacez-les toutes en même temps !
- Retirez les piles de l'appareil si vous ne comptez pas l'utiliser pendant un long moment.

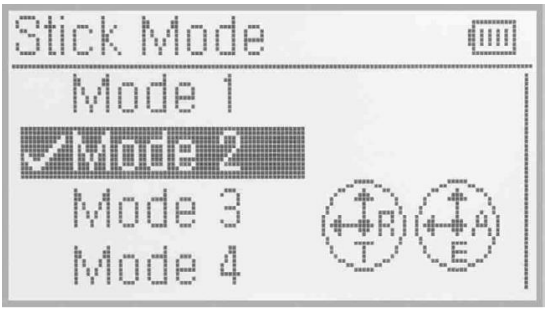
Déclaration de conformité

La société PEARL.GmbH déclare ce produit NX-1156 conforme aux directives actuelles suivantes du Parlement Européen : 1999/5/CE, concernant les équipements hertziens et les équipements terminaux de télécommunications, et 2011/65/UE, relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques.

Directeur Service Qualité
Dipl.-Ing. (FH) Andreas Kurtasz
02.06.2015

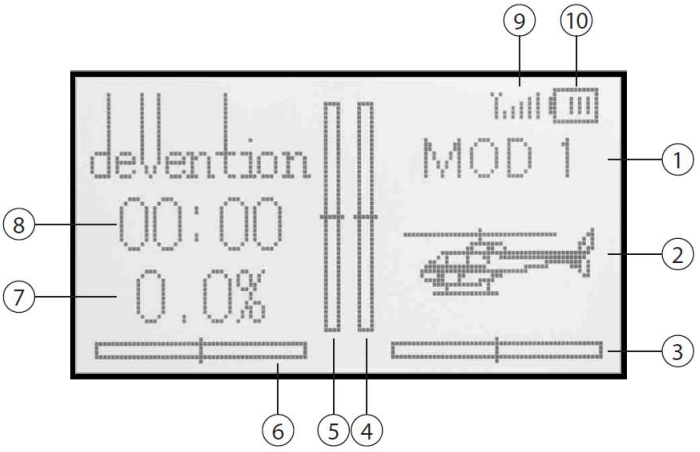
Description du produit

Vous recevez l'émetteur placé par défaut en Mode 2. Cela signifie que les fonctions Poussée et Virage se trouvent sur le levier de commande gauche. La fonction Tangage ou Roulis (les directions dans lesquelles le quadricoptère en vol doit se mettre en mouvement horizontalement) se trouve sur le levier de commande droit. C'est ce que montre également cet aperçu en mode 2.



Les désignations des fonctions de commande sont citées dans cet ordre : pour hélicoptères et quadricoptères / pour avions / désignation en anglais.

Écran



1	Nom du modèle appelé
2	Type d'appareil (hélicoptère, avion)
3	Indicateur du compensateur pour la fonction Roulis/Gouvernes latérales/Ailerons ("Roll")
4	Indicateur du compensateur (Trim) pour la fonction Tangage/Gouverne de profondeur/Elevator
5	Indicateur du compensateur pour la fonction Poussée/Gaz/Throttle
6	Indicateur du compensateur pour la fonction Virage/Gouverne de direction/Yaw
7	Valeur actuelle de poussée en pourcentage
8	Chronomètre pour surveillance de la durée de fonctionnement du moteur
9	Puissance d'émission
10	Indicateur de la batterie

Télécommande

1	Antenne
2	Bouton de réglage pour canal supplémentaire [AUX4]
3	Commutateur pour canal supplémentaire [GEAR]
4	Commutateur pour la fonction complémentaire Dual-Rate (Fonction Virage/Gouverne de direction/Rudder)
5	Commutateur pour la fonction complémentaire Dual-Rate (Fonction Tangage/Gouverne de profondeur/Elevator)

6	Commutateur coulissant de gauche (fonction Maître-élève)
7	Œillet pour sangle d'attache
8	Levier de commande gauche : Fonctions Poussée et Virage
9	Curseur du compensateur pour la fonction Poussée (Poussée/Gaz/Throttle)
10	Curseur du compensateur pour la fonction Virage (Virage/Gouverne de direction/Yaw)
11	Touche de sélection [UP/DN] : Se déplacer vers le haut ou le bas dans les sous-fonctions
12	Touche [EXT] pour quitter un menu
13	Écran LCD
14	Touche [ENT] pour ouvrir un menu / sélectionner une fonction
15	Touche de sélection [R/L] : Se déplacer vers le haut/le bas dans le menu principal et les sous-menus ; modifier des valeurs
16	Curseur du compensateur pour la fonction Roulis (Roulis/Gouverne latérale/Roll)
17	Interrupteur Marche/Arrêt
18	Levier de commande droit : Fonction Roulis et Tangage ("Pitch")
19	Curseur du compensateur pour la fonction Tangage (Tangage/Gouverne de profondeur/Pitch)
20	Commutateur coulissant de droite (fonction Maître-élève)
21	Commutateur pour la fonction complémentaire Dual-Rate (Roulis/Gouverne latérale/Aileron)
22	Commutateur pour la fonction complémentaire IOC [FMOD]
23	Commutateur pour la fonction complémentaire GPS-Hold et Auto-Go-Home [MIX]
24	Bouton de réglage pour canal supplémentaire [AUX5]
25	Poignée

(26)	Port DSC pour connexion à un simulateur de vol sur PC
(27)	Couvercle du compartiment à piles
(28)	Prise DSC pour chargement des accumulateurs NiMH insérés dans l'appareil

Mise en marche

1. Ouvrez le compartiment à piles situé à l'arrière de la télécommande, en tirant le clapet du bord inférieur vers l'arrière.
2. Retirez le support des piles en veillant à ne pas endommager de câble.
3. Insérez 8 piles AA (Mignon, 1,5 V) dans le support des piles se trouvant à cet emplacement. Ce faisant, respectez la polarité indiquée dans le support des piles.

ATTENTION !

Si vous utilisez des piles dans l'émetteur, vous ne devez jamais brancher l'émetteur à un chargeur.

4. Replacez le support des piles dans son logement.
5. Refermez le compartiment, sans piler ni coincer le câble.
6. Dans le cas où vous utilisez des accumulateurs NiMH dans le support des piles, vous pouvez alors les recharger en branchant un chargeur adapté à la prise de chargement [CHG] située à l'arrière.

ATTENTION !
Respectez la durée de chargement, l'intensité et la tension indiquées sur les accumulateurs.
Utilisez un courant de charge de 50 mA maximum.
La borne positive se trouve sur la fiche de chargement, sur le contact intérieur.

7. Revissez l'antenne.

Utilisation

ATTENTION !

Lors de l'utilisation de l'émetteur et de votre appareil télécommandé, désactivez la fonction Wi-Fi sur tous les appareils (smartphones, tablettes, caméras sport, etc.) qui émettent avec la même gamme de fréquences.

Allumer et éteindre

Pour allumer les commandes, suivez toujours l'ordre suivant : commencez toujours par allumer d'abord l'émetteur (la télécommande sans fil), puis le récepteur (le modèle réduit télécommandé). Poussez le bouton Marche/Arrêt vers le haut. La télécommande sans fil démarre. Cela peut durer quelques instants.

NOTE :

Avant le démarrage, placez tous les boutons sur 0 et abaissez le levier de commande des gaz au maximum. La télécommande émet 2 bips sonores après le démarrage. Si un signal sonore répété retentit, vérifiez la position des boutons et du levier de commande des gaz (poussée).

Pour éteindre, suivez l'ordre inverse : éteignez d'abord le récepteur, puis l'émetteur. Poussez le bouton Marche/Arrêt vers le bas.

ATTENTION !

Le récepteur ne doit jamais être utilisé si l'émetteur n'émet pas de signal radio. Si cette consigne n'est pas respectée, votre modèle réduit peut échapper à votre contrôle à cause d'autres émetteurs, et être endommagé.

Réglage de la langue

Sur DEVO-10, la langue réglée par défaut pour le système est l'anglais. Vous pouvez sélectionner une autre langue pour le système.

1. Appuyez sur [ENT] pour appeler le menu principal.
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner **System Menu**, puis confirmez avec la touche [ENT].
3. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner **Language**, puis confirmez avec la touche [ENT].
4. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner la langue de votre choix (**Français**) puis confirmez avec la touche [ENT]. La langue sélectionnée est alors cochée.
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

Connecter le récepteur à l'émetteur (BIND)

Si vous avez fait l'acquisition de votre télécommande DEVO-10 dans un lot comprenant un quadricoptère, vous pouvez normalement sauter cette étape, le récepteur est déjà connecté à l'émetteur. L'écran affiche alors un sigle désignant le modèle, par exemple **QR350**.

Si vous avez acquis le modèle réduit et l'émetteur séparément, ou s'il n'existe pas de connexion entre l'appareil et les commandes, vous devez effectuer la procédure de connexion ("BIND").

Dans le cas où vous devez d'abord effacer l'ID d'un mauvais récepteur, procédez comme décrit au point 1.

Sinon, procédez comme décrit au point 4.

1. Branchez le connecteur BIND fourni dans la prise la plus basse du récepteur, portant l'inscription [CLEAN].
2. Allumez le récepteur. Son voyant LED rouge clignote. L'ID de l'émetteur qui était jusqu'à présent enregistrée est maintenant effacée.
3. Éteignez le récepteur et débranchez le connecteur BIND.
4. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'autre émetteur 2,4 GHz que le vôtre à proximité. Placez-le à moins d'1 mètre de distance de votre appareil.
5. Allumez alors d'abord l'émetteur, puis le récepteur. L'émetteur effectue un balayage pour rechercher les fréquences, puis connecte le récepteur et le mémorise comme préférence.

Dans le menu de l'émetteur, vous pouvez déterminer le numéro de l'ID sous lequel un récepteur est enregistré :

1. Appuyez sur [ENT] pour appeler le menu principal.
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner **Menu des modèles**, puis confirmez avec la touche [ENT].
3. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner **ID fixe**, puis confirmez avec la touche [ENT].
4. Utilisez [R] et [L] pour définir si l'ID fixe doit être activée ou bloquée.
5. Sélectionnez la position Activée, puis appuyez sur [DN] pour accéder aux ID de récepteurs enregistrés. Vous voyez alors un code à cinq chiffres si un récepteur a été connecté.
6. Si vous voulez modifier le code, appuyez sur [ENT]. Utilisez [R] et [L] pour modifier les chiffres.
7. Appuyez sur [DN] pour passer au chiffre suivant.
8. Appuyez sur [ENT] pour terminer la saisie. Une question de confirmation apparaît. Appuyez sur [ENT] pour enregistrer l'ID fixe, ou sur [EXT] pour interrompre le processus.

L'avantage d'une connexion ID permanente est que le processus de connexion est plus court lorsque vous allumez l'appareil. De plus, le récepteur ne peut pas être connecté par inadvertance avec le mauvais émetteur.

Accéder à la mémoire de l'émetteur

Toutes les valeurs des réglages effectués sur l'émetteur pour un appareil peuvent être placées comme ensemble de données sur un dispositif de stockage de données auquel vous pouvez attribuer le nom de votre choix.

NOTE :

Lorsque vous le recevez, la mémoire contient, sous le numéro de modèle "1", les données du quadricoptère Simulus "QR X350".

Si, avant l'utilisation d'un appareil télécommandé, vous souhaitez appeler la mémoire correspondante, procédez comme suit :

1. Appuyez sur [ENT] pour appeler le menu principal.
2. Placez le curseur (fond noir) sur **Menu des modèles** à l'aide des touches [R/L], puis confirmez en appuyant sur [ENT].
3. Dans **Menu des modèles**, appelez la première fonction **Sélection des Mod** (sélection des modèles) puis confirmez en appuyant sur [ENT].
4. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner le modèle souhaité dans la liste, puis confirmez avec la touche [ENT].
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

L'écran de démarrage affiche alors uniquement le sigle désignant le modèle, par exemple **QR350**.

Contrôle des fonctions

Avant chaque vol, effectuez un test de fonctionnement :

- Les piles/batteries sont-elles complètement chargées ?
- Avez-vous appelé la mémoire correspondant au bon modèle ?
- Tous les commutateurs des fonctions supplémentaires sont-ils dans la bonne position ?
- Vérifiez toutes les fonctions de pilotage lorsque l'appareil est encore au sol.

NOTE :

Un quadricoptère ne pouvant être piloté que grâce au différentiel de la vitesse de rotation, la vérification d'un tel modèle nécessite une faible vitesse de rotation du moteur. Ce n'est qu'en cas de modifications du bruit du moteur ou de sa vitesse de rotation que vous pouvez constater le fonctionnement des fonctions de pilotage. Pour ce faire, fixez solidement le quadricoptère au sol, ou bien démontez les hélices. Veillez à ne jamais toucher les hélices par inadvertance.

ATTENTION !

Lorsque vous souhaitez régler les fonctions de la télécommande hors de l'aire de pilotage, et également allumer le quadricoptère, il est impératif de retirer les 4 hélices auparavant. Sinon, lors de la configuration des commandes (en particulier pour inverser le sens de pilotage de la fonction Poussée) vous risqueriez de faire fonctionner les moteurs à pleine puissance. Un démarrage incontrôlé du quadricoptère peut provoquer des blessures ou des dégâts matériels.

Régler la longueur du levier de commande

Vous pouvez régler la longueur des leviers de commande. La tête striée en aluminium est composée d'une partie inférieure et d'une partie supérieure. En vissant ces deux parties l'une contre l'autre, vous pouvez desserrer le raccord à vis.

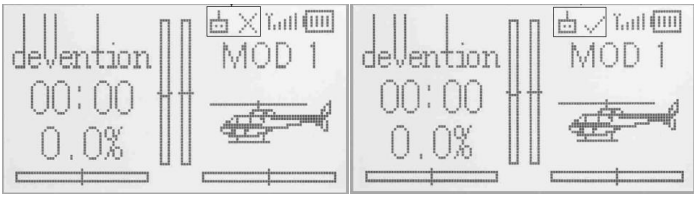
Vissez les deux parties sur l'axe du levier, de manière à les faire entrer ou sortir. Lorsque la longueur souhaitée est atteinte, réassemblez les deux parties en les vissant l'une avec l'autre, de manière à ce qu'elles soient solidement fixées.

Mode "Ecolage"

Pour apprendre à piloter votre appareil télécommandé en toute sécurité, vous pouvez connecter votre télécommande avec celle d'une personne expérimentée. Vous êtes peut-être la personne expérimentée qui aide un débutant. Comme pour une auto-école, la personne équipée de l'appareil "maître" peut prendre le contrôle de l'appareil à tout moment, pour stabiliser la situation lorsque l'élève rencontre des difficultés.

Pour cette utilisation Maître-Élève, vous avez besoin d'une deuxième télécommande DEVO-F10, ainsi que du câble DSC comportant deux connecteurs jack (3,5 mm) à ses extrémités.

1. Transférez les commandes de l'appareil télécommandé de l'élève sur la télécommande du Maître (voir Menu des modèle 4 et 5).
2. Éteignez les deux émetteurs. Reliez les télécommandes l'une avec l'autre en utilisant le câble DSC.
3. Commencez par allumer l'émetteur maître.
4. Allumez alors l'émetteur Élève.
5. Sur chacun des deux émetteurs, appelez l'appareil à piloter.
6. Pour les tests qui suivent, démontez la ou les hélice(s) de l'appareil.
7. Allumez l'appareil télécommandé, puis testez les fonctions de l'émetteur maître au sol, avec précaution.
8. Éteignez l'appareil télécommandé.
9. Allumez l'émetteur maître, puis rallumez-le.
10. L'instructeur peut attribuer des canaux à l'élève et s'attribuer d'autres canaux pour piloter (Menu Fonction 13).
11. Lorsque l'instructeur appuie une fois le commutateur coulissant de droite, c'est l'élève qui a les commandes (Coche, illustration de droite). S'il appuie dessus une nouvelle fois, il reprend le contrôle (X, illustration de gauche).



ATTENTION :

Testez d'abord le transfert du contrôle lorsque l'appareil à piloter est au sol. Vous pouvez alors soit l'y fixer soit retirer les hélices, pendant que vous effectuez un test de fonctionnement avec chacune des deux télécommandes.

Aperçu du menu

Prenez en considération les options réglables de l'émetteur dans cette liste : Tous les réglages nécessaires à l'utilisation du quadricoptère QR X350 sont déjà dans enregistrés dans l'ensemble de données du modèle n°1.La plupart de ces possibilités de réglages ne vous sont utiles que lorsque vous souhaitez piloter d'autres modèles avec l'émetteur. Dans ce but, des numéros de modèles (2, 3, etc) figurent dans la liste de modèles.

Appuyez sur [ENT] pour appeler le menu principal.

Menu Système

Utilisez les touches [R/L] pour sélectionner **Menu Système**, puis confirmez avec la touche [ENT] pour accéder au menu Système.

1 Langue

Vous pouvez ici régler la langue du système.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Langue**, puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner la langue de votre choix puis confirmez avec la touche [ENT]. La langue sélectionnée est alors cochée.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

2 Affichage

Vous pouvez ici régler la luminosité de l'écran, le contraste et la durée après laquelle il s'éteint.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Affichage** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour basculer entre les points de menu **Contraste**, **Luminosité** et **Temporisation**.
3. Utilisez [R] et [L] pour modifier les valeurs.
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

3 Sonnerie

Vous pouvez ici définir si un signal sonore doit être émis lors qu'une saisie est effectuée.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sonnerie** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour choisir entre l'option Activée et l'option Désactivée, puis confirmez avec la touche [ENT].
3. Lorsque la sonnerie est activée, vous pouvez accéder à d'autres options de réglage (**levier de commande des gaz**, **bouton central**) en utilisant [UP] et [DN].

   Utilisez les touches [R] et [L] pour définir si, pour l'option sélectionnée, un signal sonore doit être émis (**Activé**) ou non (**Désactivé**).
4. Appuyez sur [UP] ou [DN] pour accéder au sous-menu **Tonalité** (Choix du signal sonore). Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le signal sonore de votre choix.
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

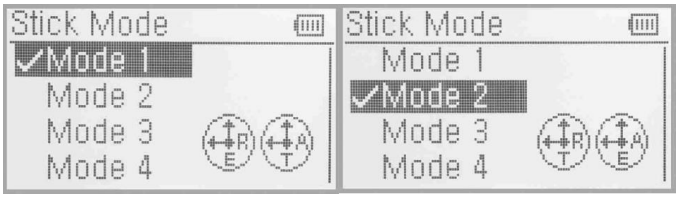
4 Vibrateur

Vous pouvez ici activer ou désactiver l'option Vibration.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Vibrateur** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour définir si, pour l'option sélectionnée, un signal sonore doit être émis (**Activé**) ou non (**Désactivé**).
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

5 Mode de Pilotage

Vous pouvez activer ici diverses options audio. Vous pouvez choisir entre quatre modes différents (le réglage par défaut est le mode 2) :



1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Mode de Pilotage** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner le mode de votre choix puis confirmez avec la touche [ENT]. La valeur sélectionnée est alors cochée.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

6 Sens des Manches

Vous pouvez ici régler le sens des leviers de commande.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sens des Manches** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner l'option souhaitée. Utilisez [R] et [L] pour définir le sens du levier de commande : **Normal** ou **Reverse** (inversé).
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

7 Calibration Manches

Si nécessaire, vous pouvez calibrer l'amplitude des leviers de commande.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Calibration Manches** puis confirmez avec [ENT].
2. Appuyez sur [ENT] pour lancer le calibrage.
3. Placez plusieurs fois les leviers de commande sur les positions minimale et maximale, dans le sens des aiguilles d'une montre.
4. Replacez le levier de commande sur la position neutre.
5. Appuyez sur [ENT] pour terminer le calibrage. Si le calibrage a été correctement effectué, cela vous est indiqué à l'écran. Sinon, l'écran affiche un message vous invitant à réessayer. Faites alors une nouvelle tentative.
6. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

8 Batterie

Vous pouvez définir pour la batterie une valeur de tension en-dessous de laquelle une alerte doit être déclenchée.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Batterie** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner la valeur limite de votre choix de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

9 A propos de

Ici est indiqué le logiciel actuellement installé.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **A propos de** puis confirmez avec [ENT]. La version du logiciel est affichée à l'écran.
2. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

Menu Modèle

Vous pouvez gérer ici les données enregistrées pour un modèle.

Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner **Menu Modèle**, puis confirmez avec la touche [ENT].

1 Sélection des Mod

Vous pouvez ici choisir un modèle enregistré parmi 30 modèles mémorisables.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sélection des Mod** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner le modèle souhaité dans la liste, puis confirmez avec la touche [ENT].
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

2 Nom des Modèles

Vous pouvez ici modifier le nom de modèle du modèle actuel.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Nom des Modèles** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [L] pour sélectionner une lettre. Utilisez [R] et [L] pour faire défiler l'alphabet vers l'avant ou vers l'arrière.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

3 Copier un modèle

Vous pouvez ici copier la mémoire d'un modèle, par exemple si vous souhaitez programmer un autre modèle de la même manière, ou bien pour en faire une copie par sécurité.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Nom des Modèles** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le modèle dont vous souhaitez copier la mémoire, puis confirmez avec [ENT].
3. Utilisez les touches [R] et [L] pour choisir l'emplacement de l'enregistrement, puis confirmez avec la touche [ENT].
4. Confirmez votre choix en répondant à la question de sécurité par [ENT], ou bien appuyez sur [EXT] si vous souhaitez interrompre le processus.
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

4 Transmission au m…

Vous pouvez ici transmettre la mémoire d'un modèle depuis votre émetteur vers un autre émetteur (DEVO-10).

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Transmission au m…** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner le modèle dont vous souhaitez transmettre la mémoire, puis confirmez avec la touche [ENT].
3. Confirmez votre choix en répondant à la question de sécurité par [ENT], ou bien appuyez sur [EXT] si vous souhaitez interrompre le processus.

4. Le deuxième émetteur doit accepter la transmission (voir "réception du modèle").
5. Après l'acceptation par le deuxième émetteur, **LINK** apparaît à l'écran, puis un message vous indique lorsque les données ont été transmises.
6. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

5 Réception du modèle

Vous pouvez ici recevoir la mémoire d'un modèle envoyée par un autre émetteur (DEVO-10).

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Réception du modèle** puis confirmez avec [ENT].
   L'émetteur à partir duquel la mémoire du modèle doit être envoyée doit décider de la lancer (voir "Transmission au m…").
2. Répondez à la question de sécurité par [ENT], ou bien appuyez sur [EXT] si vous souhaitez interrompre le processus.
3. LINK apparaît à l'écran, puis un message vous indique lorsque les données ont été reçues.
4. Utilisez les touches [R] et [L] pour choisir l'emplacement auquel ces données doivent être enregistrées, puis confirmez avec la touche [ENT].
5. Utilisez les touches [R] et [L] pour choisir YES (enregistrer le modèle) ou NO (ne pas enregistrer le modèle), puis confirmez avec la touche [ENT].
6. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

6 Réinitialisation du…

Vous pouvez ici restaurer les réglages d'usine de l'appareil. Vous pouvez réinitialiser soit un seul modèle, soit tous les modèles.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Réinitialisation du…** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner le modèle souhaité (**MOD** 1, 2, 3, …) ou bien **Tous les modèles** puis confirmez avec la touche [ENT].

ATTENTION !

Si vous choisissez tous les modèles, la totalité des données des modèles est supprimée.

3. Répondez à la question de sécurité par [ENT]. Les réglages d'usine sont alors restaurés.
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

7 Sélection du type d…

Vous pouvez ici choisir le type de modèle : hélicoptère ou avion.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sélection du type d…** puis confirmez avec [ENT].
2. Choisissez le type de modèle à l'aide des touches [UP] et [DN].
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

8 Réglage des Trim

Vous pouvez ici régler les valeurs de compensation. Les valeurs de compensation sont enregistrées pour chaque modèle, et sont activées automatiquement à l'appel de la mémoire de ce modèle.

NOTE :

Plus la valeur réglée est élevée, plus la compensation maximale possible est élevée.

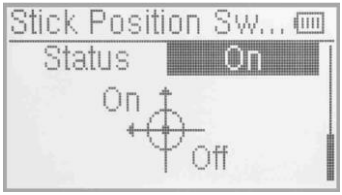
1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Réglage des Trim** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour choisir le canal souhaité.
3. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée. Répétez ce processus pour tous les canaux.

   Pour les 3 derniers points de menu dans la liste, les canaux Profondeur, Aileron et Dérive, les touches [R] et [L] vous permettent de choisir entre les options **Normal** (l'équilibrage va au-delà de la fin de course du levier de commande) et **Limité** (l'équilibrage ne va pas au-delà de la fin de course du levier de commande).
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

9 Interrupteur positio…

Vous pouvez ici définir si le levier de commande doit être utilisé comme commutateur et pour quel canal. Par défaut, cette fonction est désactivée (**canal** : **bloquer**).

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Interrupteur positio…** puis confirmez avec [ENT].
2. Sélectionnez l'option **Interrupteur** à l'aide des touches [UP] et [DN].
3. Utilisez les touches [R] et [L] pour sélectionner la position de votre choix de (**SPS0** à **SPS3**).
4. Appuyez sur [DN] puis utilisez [R] et [L] pour régler le canal souhaité **Nick** (tangage) **Roll** (Roulis) **Drossel** (réacteur) et **Rotor de queue.**
5. Après avoir procédé au choix du canal, appuyez sur [DN] et utilisez [R] et [L] afin de régler la valeur souhaitée pour la position.
6. Appuyez sur [DN] puis utilisez [R] et [L] pour définir si le commutateur doit être activé **à droite** ou **à gauche.**
7. Appuyez sur [DN] pour appeler une représentation graphique de vos réglages.



8. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

10 Sélection de dispo…

Vous pouvez attribuer différentes fonctions à un commutateur.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sélection de dispo…** puis confirmez avec [ENT].
2. Sélectionnez la fonction souhaitée à l'aide des touches [UP] et [DN].
3. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le commutateur ou l'option de votre choix.
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

11 Sortie du dispositif

Vous pouvez attribuer un commutateur aux différents canaux.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Sortie du dispositif…** puis confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour choisir le canal souhaité (Train d'atterrissage, AUX2, AUX3, AUX4, AUX5).
3. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le commutateur de votre choix.
4. Appuyez sur [DN] puis utilisez [R] et [L] pour définir si la fonction doit être activée ou désactivée.
5. Appuyez sur [DN] pour passer au canal suivant.
6. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

12 Type de plateau cy…

Vous pouvez ici régler le type de plateau cyclique de votre modèle réduit.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le sous-menu **Type de plateau cy…** puis confirmez avec [ENT].
1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le type de votre choix, et confirmez avec [ENT].
2. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

EXEMPLE :

Pour un hélicoptère avec servomoteurs disposés à 90°, le bon réglage est 3-90.

NOTE :

Pour connaître le type de plateau cyclique précis ou la valeur à régler pour votre système FBL, veuillez consulter le mode d'emploi de votre modèle réduit.

13 Puissance d'émiss…

Vous pouvez ici déterminer la puissance d'émission de l'émetteur. Plus la puissance d'émission de l'émetteur est faible, plus la portée est courte et plus l'autonomie en veille est longue. Plus la puissance d'émission de l'émetteur est élevée, plus la portée est étendue et plus l'autonomie en veille est courte.

NOTE :

Choisissez la puissance d'émission en fonction de vos besoins, du type de modèle réduit et de l'environnement.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Puissance d'émiss…**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner la puissance d'émission souhaitée, et confirmez avec [ENT].
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

NOTE :

Pour effectuer des réglages sur votre établi, sélectionnez le réglage -5.

14 ID fixe

Vous avez ici la possibilité de saisir un ID fixe de récepteur (voir également "Connecter le récepteur à l'émetteur").

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **ID fixe**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner **Status**, puis appuyez sur [R] ou [L], pour activer ou désactiver la fonction.
3. Lorsque la fonction a été activée : appuyez sur [DN] et confirmez avec [ENT].
4. Utilisez [R] et [L] pour régler le chiffre choisi. Appuyez sur [DN] pour passer au chiffre suivant ou sur [UP] pour revenir au chiffre précédent.
5. Après avoir saisi le dernier chiffre, appuyez sur [ENT].
6. Confirmez votre choix en répondant à la question de sécurité par [ENT]. L'ID est connectée de manière fixe.
7. Après la connexion ID, vous repassez automatiquement au menu Modèle.

15 Senseur système

Vous pouvez programmer des alertes pour certaines valeurs de télémétrie.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Senseur système**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner **Senseur Statut**. Utilisez [R] et [L] pour déterminer si elle doit être activé ou désactivée.
3. Lorsque la fonction Télémétrie est activée : appuyez sur [DN] pour passer au point de menu **Signaler une faute.** Utilisez [R] et [L] pour définir si un signal sonore doit retentir en cas de perte du signal (**Actif**) ou non (**Bloquer**).
4. Appuyez sur [DN] pour accéder au point de menu **Voltage** et confirmez avec [ENT]. Utilisez [R] et [L] pour définir si un signal sonore doit retentir en cas de perte du signal (**Actif**) ou non (**Bloquer**). Appuyez sur [DN] pour passer au point suivant puis réglez la valeur souhaitée avec [R] et [L].
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le sous-menu.
6. Appuyez sur [DN] pour accéder au point de menu **Température** et confirmez avec [ENT].
7. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner l'unité de votre choix.
8. Vous pouvez régler jusqu'à 4 valeurs différentes pour la température. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner un réglage de l'alerte (T1-4), et appuyez sur [R] et [L] pour choisir d'activer l'alerte (**Activer**) ou la désactiver (**Bloquer**). Après avoir procédé à l'activation de l'alarme, appuyez sur [DN] et utilisez [R] et [L] afin de définir la température au-delà de laquelle un signal d'alerte retentit.
9. Appuyez sur [EXT] pour quitter le sous-menu.
10. Appuyez sur [DN] pour accéder au point de menu GPS et confirmez avec [ENT].
11. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler (**Type d'altitude, Vitesse..., Type de date, fuseau horaire**). Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
12. Appuyez sur [EXT] pour quitter le sous-menu.
13. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

Menu Fonction

Utilisez les touches [R/L] pour sélectionner **Menu Fonction**, puis confirmez avec la touche [ENT] pour accéder au menu de fonction.

1 Inversion servo

Vous avez ici la possibilité d'inverser plusieurs commutateurs comme ceux de la fonction Poussée ou Servo.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Inversion servo**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point souhaité **(Profondeur, Aileron, Gaz, Dérive, Train, Pas, Gyro, AUX3, AUX4, AUX5**). Utilisez alors [R] et [L] pour définir cette fonction doit être exécutée de manière normale (**Normal**) ou inversée (**Inversion).**
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

2 Réglage course

Vous pouvez gérer ici régler les valeurs de chaque servomoteur. La plage de réglage s'étend de 0,0% à 150,0 %. Le réglage par défaut est 100,0%.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour accéder au point de menu **Réglage course,** et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour choisir le canal souhaité.
3. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée. Utilisez [UP] et [DN] pour passer au réglage suivant ou au canal suivant.
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

3 Sub Trim

Vous pouvez ici déplacer le centre du servo de manière électronique. Dans les réglages par défaut, tous les canaux sont réglés sur 0,0%.

ATTENTION !
Cette opération ne doit pas modifier le servo de manière mécanique.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour accéder au point de menu **Sub Trim,** et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour choisir le canal souhaité.
3. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée.
4. Appuyez sur [EXT] et quittez le menu.

4 Double débattemen : régler la course Double débattement et Exponentiel

Vous pouvez ici, pour les canaux Profondeur, Aileron, Dérive, régler la course Double débattement et Exponentiel mais aussi activer les commutateurs par lesquels les valeurs réglées sont appelées.

Les valeurs réglées peuvent également être liées aux phases de vol, de manière à ce que, lors d'un changement de la phase de vol, les valeurs réglées puissent aussi être appelées.

Avec Dual Rate (inversion des commandes) une inversion du sens des commandes pendant le vol est possible au moyen d'un commutateur de mixage.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Double débattemen**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le canal de votre choix.
3. Appuyez sur [DN] pour passer aux positions, et sélectionnez la position souhaitée avec [R] et [L].
4. Appuyez sur [DN] pour appeler les réglages Double débattement de la position souhaitée.
5. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée.
6. Appuyez sur [DN] pour appeler les réglages Exponential.
7. Utilisez [R] et [L] pour effectuer le réglage.
8. Appuyez sur [DN] pour appeler les réglages du mode normal.
9. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le réglage de votre choix.
10. Appuyez sur [DN] pour appeler les réglages du mode normal.
11. Utilisez [R] et [L] pour sélectionner le réglage de votre choix.
12. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

5 Maintien Gaz

La rotation automatique sert à pouvoir couper le moteur à tout moment indépendamment de l'état du vol. Elle est commandée par le commutateur [ELEV D/R].

1. Utilisez [UP] et [DN] pour accéder au point de menu **Maintien Gaz,** et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [R] et [L] pour définir si la fonction doit être activée (**Activer**) ou désactivée (**Désactiver**).
3. Lorsque vous avez activé la fonction, appelez le sous-menu en appuyant sur [DN].
4. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée pour les gaz.
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

6 Courbe de Gaz

Vous pouvez ici définir une courbe de gaz en 7 points pour chaque phase de vol.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Courbe de Gaz**, et confirmez avec [ENT].
2. Confirmez votre choix en répondant à la question de sécurité par [ENT].
3. Appuyez sur [DN] puis utilisez [R] et [L] pour définir si la fonction Exponential doit être activée ou désactivée.

4. Appuyez sur [DN] puis utilisez [R] et [L] pour sélectionner le point de la courbe pour lequel vous souhaitez effectuer le réglage.
5. Appuyez sur [DN] et activez le point de la courbe à l'aide de [R] et [L].
6. Appuyez sur [DN] et définissez à l'aide de [R] et [L] la valeur d'émission.
7. Appuyez sur [DN] et activez ou désactivez la fonction à l'aide de [R] et [L].
8. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

7 Mixage sur les gaz

Vous pouvez ici effectuer le mixage pour le tangage, le roulis et le rotor de queue, dans la courbe des gaz.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Mixage sur les gaz,** et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point souhaité. Utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

8 Sensibilité Gyrosc

Vous pouvez procéder aux réglages de la sensibilité du gyroscope.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Sensibilité Gyrosc**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler, utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

9 Régulateur

Vous pouvez ici procéder aux réglages du régulateur pour les différentes phases de vol.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Régulateur**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler, et utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

10 Courbe anti-couple

Vous pouvez ici régler le mixage de chaque point de la courbe du vol.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Courbe anti-couple**, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler et utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

11 Courbe de pas

Vous pouvez ici régler chaque point de la courbe du vol.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Courbe de pas** et confirmez avec [ENT].

2. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler et utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

12 Programme de mix…

Vous pouvez programmer ici 8 programmes de mixage à régler comme vous le souhaitez.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Programme de mix**, et confirmez avec [ENT].
2. Choisissez un programme de mixage (**Programme de mix 1-8)** à l'aide des touches [UP] et [DN].
3. Utilisez [UP] et [DN] pour déterminer où le modèle doit être copié, et confirmez votre choix avec [ENT].
4. Confirmez votre choix en répondant à la question de sécurité par [ENT].
5. Utilisez [UP] ou [DN] pour sélectionner le point à régler et utilisez [R] et [L] pour régler la valeur de votre choix.
6. Appuyez sur [EXT] pour quitter le sous-menu.
7. Passez au programme de mixage suivant, ou bien appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

13 Surveillance

Vous pouvez voir ici le statut actuel ainsi que la position des sorties de canaux.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour accéder au point de menu **Surveillance servo,** et confirmez avec [ENT].
2. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

14 Fail Safe

Vous pouvez ici programmer un réglage de sécurité pour les servomoteurs, et ce sur chacun des canaux. Les servomoteurs sont ainsi automatiquement démarrés si une perturbation survient dans la réception (une mauvaise réception radio ou une batterie insuffisamment chargée par exemple).

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu Fail Safe, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour choisir le canal souhaité.
3. Utilisez [R] et [L] pour déterminer si l'appareil doit maintenir la dernière position (**Maintien**) ou bien s'il doit voler vers une position que vous avez programmée (**Fail Safe**).
4. Si vous avez choisi Fail Safe**,** appuyez sur [DN] et utilisez [R] et [L] pour régler la valeur souhaitée.
5. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

15 Senseur sison

Vous pouvez obtenir ici un aperçu de toutes les données des capteurs.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu **Senseur sison**, et confirmez avec [ENT].

NOTE :

*S'il n'y a aucune connexion au capteur, si la réception du signal est perturbée ou si le signal est perdu, l'écran affiche **Blocage** à la place des données.*

2. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

16 Ecolage

Vous pouvez procéder aux réglages pour la fonction Maître-Élève.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point de menu Ecolage, et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner le point **Interrupteur**. Utilisez [R] et [L] pour déterminer la valeur.
3. Utilisez [UP] et [DN] pour sélectionner un canal. Utilisez [R] et [L] pour déterminer si ce canal doit être commandé par le maître (**Bloquer**) ou par l'élève (**Activer**).
4. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

17 Minuteur

Vous pouvez ici régler pour un minuteur (compte à rebours ou chronomètre) propre à chaque modèle réduit. Le minuteur est affiché dans le menu principal. Pour le compte à rebours, il émet un signal sonore lorsque le temps est écoulé.

1. Utilisez [UP] et [DN] pour accéder au point de menu **Minuteur,** et confirmez avec [ENT].
2. Utilisez [R] et [L] pour choisir entre les options **Compte à rebours** et **Chronomètre**.

- **Chronomètre**

  Appuyez sur [DN] et définissez à l'aide de [R] et [L] quel commutateur permet de lancer le chronomètre.

- **Compte à rebours**

  Appuyez sur [DN] et réglez la durée du décompte par tranche de 10 minutes, à l'aide de [R] et [L]. Appuyez sur [DN] et définissez à l'aide de [R] et [L] quel commutateur permet de lancer le compte à rebours.

3. Appuyez sur [EXT] pour quitter le menu.

NOTE :

Programmez le minuteur de manière à ce qu'une fois le temps programmé écoulé, il reste à l'appareil encore environ 20 à 25 % d'énergie.

Annexe

Glossaire

NICK	Mouvement de rotation autour de l'axe transversal. Fait s'incliner l'hélicoptère vers l'avant ou vers l'arrière.
ROLL	Mouvement de rotation autour de l'axe longitudinal. Commandé par les ailerons. Fait s'incliner l'hélicoptère vers la droite ou vers la gauche.
VIRAGE/ ROTOR DE QUEUE	Mouvement de rotation autour de l'axe de lacet, commandé par la direction. Virage à gauche L'hélicoptère tourne dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. Virage à droite L'hélicoptère tourne dans le sens des aiguilles d'une montre.
PITCH	Réglage des pales principales et des pales du rotor de queue. L'hélicoptère peut monter ou descendre pour des vitesses de rotation des rotors presque identiques. Pitch positif : l'hélicoptère monte Pitch négatif : l'hélicoptère descend rapidement
DUAL-RATE	La course du servomoteur est, selon la course du levier de commande sur la totalité de la course du servomoteur, augmentée ou réduite de manière proportionnelle.
EXPO (Exponential)	En fonction du réglage, les réactions du servomoteur suite à de petits mouvements du levier de commande sont soit amplifiées sont soit diminuées.
FAIL-SAFE	Dès que le récepteur sort de la zone de portée du signal de l'émetteur, il lance une position préprogrammée pour le servomoteur.
FIXED PITCH	Pales du rotor principal réglées sur un angle fixe. Les hélicoptères avec FIXED PITCH montent ou descendent par une modification du nombre de tours.
GYRO	Système de gyroscope pour équilibrer le moment de force du rotor principal.
HEADING LOCK	Le gyroscope s'enclenche pour une destination définie, adopte une direction de vol définie.

MIXAGE	Possibilité d'effectuer de manière électronique un mixage de deux signaux avec différentes fréquences.
COURBE DE GAZ	Définit le rapport des poussées, de manière à ce que même en cas de forte résistance de l'air, la même vitesse de rotation puisse être maintenue.
HOLD	En cas de perte du signal de l'émetteur, le signal reçu en dernier est répété. Tous les servomoteurs maintiennent leur position jusqu'à ce que le signal de l'émetteur soit à nouveau reçu.
MAINTIEN GAZ	L'hélicoptère plane sans propulsion Les pales des rotors continuent à tourner avec un petit pitch négatif.

Mise à jour du firmware

La télécommande peut recevoir un nouveau micrologiciel mis à jour par le port USB. Si le fabricant propose un micrologiciel plus récent que celui qui est actuellement installé, téléchargez le fichier sur votre ordinateur. Décompressez-les, et suivez les instructions de l'assistant en ligne.

Pour lancer le processus de mise à jour, branchez le câble USB dans l'émetteur et l'ordinateur (après avoir éteint ces appareils). Maintenez la touche [EXT] de l'émetteur appuyée pendant que vous l'allumez. Le programme de mise à jour commence. Ce processus peut durer plusieurs minutes. N'interrompez en aucun cas ce processus !

NOTE :
Vous trouverez plus d'informations dans les indications contenues sur le CD.

Caractéristiques techniques

Fréquence	2,4 GHz DSSS
Puissance d'émission	100 mW
Canaux	10 (dont 6 canaux proportionnels)
Impulsion de sortie	1000 à 2000 Ms (1500 Ms neutre)
Consommation	220 mA
Puissance de sortie	-5 dBm ~ 20 dBm
Alimentation	8 piles de type AA (piles non rechargeables ou accumulateurs rechargeables)
Portée	Jusqu'à 2000 mètres environ
Mémoires d'appareil	30

VOS NOTES

Service commercial : 0033 (0) 3 88 58 02 02

Importé par :

Pearl | 6 rue de la Scheer | F-67600 Sélestat

© REV2 – 02.06.2015 – BS/AR//MR